1983; & JP-A-58 003 466 (TOKYO SHIBAURA DENKI K.K.) 10-01-1983(Cat. A,D)PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, vol. 7, no. 76 (E-167)[1221], 30th March 1983; & JP-A-58 003 467 (TOKYO SHIBAURA DENKI K.K.) 10-01-1983(Cat. A) PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, vol. 7, no. 76 (E-167)[1221], 30th March 1983; & JP-A-58 003 460 (RICOH K.K.) 10-01-1983(Cat. A)

AB - (US5297256)

A digital image processing system comprises a processor at a central, first site; and digital image processing equipment such as an analyze scanner and an expose scanner at a second site remote from the first site. The processor and the digital image processing equipment are connectable and are adapted to pass signals therebetween corresponding to signals generated by the digital image processing equipment. These signals may be representative of operator commands or digital data generated at the second site which can be monitored at the first site.

甲为 3 号証

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭62-295563

⑤Int.Cl.⁴
□ 1.00 N 1/00

識別記号 庁内整理番号

母公開 昭和62年(1987)12月22日

H 04 N 1/00 G 06 F 11/34 15/62 1 0 6 Z - 7334 - 5C 7343 - 5B

7343-5B 6615-5B

B 審査請求 未請求 発明の数 4 (全 13 頁)

の発明の名称

デイジタル画像処理装置を監視するデイジタル画像処理システム、

およびデイジタル画像処理装置を監視する方法

②特 願 昭62-83103

纽出 願 昭62(1987)4月6日

優先権主張

70発明者 アーサー トーマス

テイド

イギリス国、ピーターバロ、ブレツトン、ダンズベリー

ウオルステンホルム 1(

102

勿発 明 者

ロバート フレツド

イギリス国, リンカーンシヤー, スタンフオード, ガート

ン ウエイ, 33

願 人

の出

バートン クロスフィールド エ

イギリス国, ロンドン ダブリユ1エー 1ディーエル,

レクトロニクス リミ

バーリントン ガーデンズ, 3/5, ドウ ラ リユ ハ

ウス

朗

砂代 理 人

外5名

最終頁に続く

引 相 書

弁理士 育 木

1. 発明の名称

ディジクル海像処理装置を監視するディジ クル画像処理システム、およびディジタル 画像処理装置を監視する方法

- 2. 特許額求の節則
- 1. 第1の場所に設けられた処理手段(B) および第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル西像処理装置(1,2) を具備する、ディジタル画像処理システムであって、

前記処理手段および前記面像処理装置が、接続可能であり、ディジタル画像処理装置により発生された信号に対応し前記処理手段と画像処理装置との間において信号を通過させるに適している、ディジタル両像処理システム。

2. 前配処理手段 (8) および前記ディジタル 画像処理装置 (1.2) がこれらの間において双 方向に信号を適過させるに適している、特許翻求 の範囲第1項に記載のディジタル画像処理システム。

- 3. 第2の場所において発生された操作者のコマンドの履歴を記憶する配憶手段(21)を更に具備する、特許請求の範囲第1項又は第2項に記載のディジタル両像処理システム。
- 4. 前記記憶手段(21)が第2の場所に設置されている、特許請求の範囲第3項に記載のディジタル画像処理システム。
- 5. 耐配ディジタル画像処理装置(1.2)が 監視システムを包含し、該監視システムが当該監 視システム内に配復されたプログラムに応答する プロセッサ(39)を包含し、前配処理手段(8)が 記憶されたプログラムを修正するのに適している、 特許請求の範囲第1項~第4項のいずれかに記載 のディジタル画像処理システム。
- 6. 第1の場所において、故第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像処理 装置(1.2)を監視する方法であって、

前記ディジタル画像処理装置が第2の場所における操作者のコマンドに応答してディジタル画像 データを発生するように構成されており、

(2)

前記監視方法が、

前記操作者のコマンド、および、前記ディジタル画像処理装置により発生されたディジタルデータ、または、いずれか一方の経歴を記憶する段階、および、

第1の場所において前記様原の全部又は一部を 表示する段階、

を具備する、ディジタル画像処理装置を監視する方法。

7. 前記操作者のコマンド、および、ディジタルデータ、又はいずれか一方の程限を配位する段階が、第2の場所で、前記程限を、適切なコマンドに応答して第1の場所に転送されることを遂行する、特許請求の範囲第6項に記載の方法。

8. 操作者のコマンド、および、ディジタルデータ、又はいずれか一方の履歴の最新のもののみを記憶する、特許請求の範囲第6項又は第7項に記載の方法。

9. 第1の場所において、該第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジクル画像処理

装置を監視する方法であって、

操作者のコマンドおよびコマンドとして前記ディジタル画像処理装置により発生されたデータ、 又は、第2の場所で発生されたデータの1又は複数を表わす信号を第1の場所に送出する段階、および、

第1の場所において制配送出された信号を監視 する段階、

を具備する、ディジタル面像処理装置を監視する方法。

10. 第1の場所において、故第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像入力スキャナ装置を監視する方法であって、

前記入力スキャナ製置でそのピクセル内容が予め知られている画像の1行を追旋させ、遺迹されたディジタルデータを発生する段階、

該走査されたディジタルデータに関係する情報 を第1の場所に送出する段階、および、

該送出された情報を期待された情報と比較し、 前記走姿された行における誤りを監視する段階、

(4)

(3)

を具備する、ディジタル入力スキャナ装置を監 視する方法。

11. 第2の場所において、前記走査されたディジタルデークを1又は複数のしきい値と比較する 段階、および、

第1の場所に、データ逸脱又は各しきい値から 外れたことに関係する情報のみを送出する段階、

を更に具備する、特許請求の範囲第10項に記載の監視方法。

12. 知られた画像行を反覆して走査し、前記走査されたピクセル内容におけるランダムな偏差が減少する、特許請求の範囲第10項又は第11項に配載の監視方法。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明はディジタル画像処理装置およびディジ タル画像処理装置を監視する方法に関する。

以下介白

【従来の技術、および、発明が解決しようとする

期題点)

量近の数年間に高度技術 (先端技術) ディジタ ル直像処理装置が開発されている。そのような装 濯は、透明物の茜素 (ピクセル) 内容を裏わすデ ィジタルデータを発生させるため透明物を走査す るディジタル入力スキャナ又はそれに類似するも の、例えば出力画像のピクセル内容を表わすディ ジタルデータに応答して制御されるレーザービー ムの如き照射ビームにより記録媒体を露出 (照射) するディジタル山力スキャナ、および、走査され た画像に加筆し修正することを可能にし、更に紙 面を知むことを可能にするディジタル画像修正装 置、を有している。例えば、本出願人が、走査さ れた西像を修正する本山願人の製品「studio 800 シリーズ(商品名)」と共に「Magnascan シリー ズ(商品名)」の入力および出力スキャナを製造 している。

これらの装置の企てが操作者の使用をかなり促 逃するように設計されてはいるが、操作者が誤っ ている場合および操作者が行っている誤りを理解 していないか認識していない場合についての例外 的な操作の実行を操作者が望む場合に問題がある。 更に、複雑な装置、主として装置の機械的部分が 跛損するという問題又は装置の動作における不正 確さを導びくという問題に遭遇する。また装置内 のコンピュータを制御するソフトウェアを更新す る必要がある。

これまで、これらの問題は、操作者が、問題を分析しその解決策を提示するため、画像処理装置の設置場所に出向かなければならない、技術を定分に修得した技術者と接触することを必要としている。このようなことは時間がかゝり、費用もかいるよ、国中に広範囲に設置されたディジタル画像処理装置が比例して増加するにつれて、効率の良いパックアップサービスを提供するにはこれらの設置場所の近くで相当大勢の技術者を働かせることを必要とする。

日本特許出願第5834G6号(JP-A·583466) は J 対 の伝送システム間で伝送されるデータを監視する 監視システムを開示している。

欧州特許出願館 0159158号(EP-A-0159158) はファクシミリユニットを制御するローカルホストプロセッサンステムを有するファクシミリシステムを開示する。

ディジタル画像処理装置に対するこれらの提案のいずれを適用してもディジタル画像処理装置と 共にローカルにそのようなシステムを設置することを必要としている。

(問題を解決するための手段、および、作用)

本発明の1つの観点によれば、ディジタル画像 処理システムが、第1の場所に設けられた処理手段および第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像処理装置が、接続可能であり、ディジタル画像処理装置により発生された信号に対応し前記処理手段と画像処理装置との間において信号を通過させるに適している。

このシステムは第1の場所から種々の監視、お

(7)

(B)

よび/又は、処理を制御することを可能にする。 このことは、技術者が、中央の場所に居て、複数 の第2の場所に設けられた数多くの広範囲に分離 されたディジタル画像処理装置の組に応答し得る こと、を意味する。

或る場合においては、第 J の場所における処理 手段が第 2 の場所に設けられたディジタル画像処理 建装置からの信号を簡単に受信するように適して いる。しかしながら、好適には、処理手段おいてみ ディジタル画像処理装置がこれらの間において及 方向に信号を通過させるに適している。この後者 の回路配置は、第 J の場所における技術者が第 2 の場所において行なわれた動作を監視できる制御す りでなく、ディジタル画像処理装置を直接制御す ることをも可能とする。

1 つの回路においては、当該システムは、第2の場所において発生された操作者のコマンドの経歴を記憶する記憶手段を更に具備する。このことは、第1の場所の技術者が第2の場所で発行されたコマンドの順序を監視することを可能にし、そ

れにより、画像処理装置が操作者によって正しく 指示されていることをチェックする。通信時間を 低減するため、記悼手段が第2の場所に設置され る。更に、又は代替的に、処理手段が、操作者の コマンドが発生されている実時間において、第2 の場所において発生された操作者のコマンドを監 視し得る。

第2の場所から第1の場所へ通過する信号は、 第2の場所で発生された操作者のコマンド、および、例えば、両像を止変した結果、電源電圧、レーザー電力および電視、入力光学的および電子的 較正パラメータ等の如き、画像処理装置により発生されたディジタルデータを表わしている。

好適な回路において、ディジタル画像処理装置 が監視システムを包含し、 核監視システムが当核 監視システム内に配便されたプログラムに応答するプロセッサを包含し、 前記処理手段が記憶されたプログラムを促正するのに通している。 便宜的 には、この場合、修正され得るプログラムは、 この再プログラミングを可能にするソフトウェアが

それ自身非変更的EPBON に配飽されている間、電気的に消去可能なリードオンリメモリ(BBPRON)に 記憶される。

第1の場所における処理手段が少くともロジック回路、好適にはマイクロプロセッサを包含し、ディジタル画像処理装置と接続するスレーブターミナルが簡単でないことを理解すべきである。

2 つの場所の間の接続が、永久的なハードワイヤド接続により提供され得る、又は例えば公衆切換電話網を介して断続的な原理で提供され得る。

本発明の第2の観点によれば、第1の場所において、被第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像処理装置を監視する方法であって、前記ディジタル画像処理装置が第2の場所における操作者のコマンドに応感してディジタル画像データを発生するように構成されており、前記監視方法が、前記操作者のコマンド、およびディジタルが一夕、または、いずれか一方の経歴を記憶する段階、および、第1の場所において前記

経歴の全部又は一郎を表示する段階、を具備する。

本発明のこの観点は、比較的経験のない操作者がディジタル画像処理装置を不正確に動作させる場合に生じる問題について述べている。さらに、技術者が離れた第2の場所に移動する必要がない。その理由は第1の場所にあるディジタル画像処理は第1の場所に技術者を置くことにより、中央の場所から、且つ相互に広く離れて置かれている可能性がある数多くの第2の場所におけるディジタル画像処理装置を技術者が監視できる。

好適には、前記操作者のコマンド、および、ディジタルデータ、又はいずれか一方の径歴を記憶する段階が、第2の場所で、前記経歴を、適切なコマンドに応答して第1の場所に転送されることを逐行する。例えば問題に遭遇した場合、第1の場所の技術者は後述する通信リンクを介して遠隔のディジタル画像処理装置にコマンドを発行することができ、遠隔のディジタル画像処理装置にコ

(11)

(12)

マンド又はディジタルデータを伝送する。

第2の場所のディジタル画像処理装置は、RA Mの如き配憶装置、および操作者のコマンド、お よび/又は、ディジタルデータを検出する手段を 有することができ、配憶装置に上記コマンド等に 対応するものを配憶する。

好透には、操作者のコマンド、および、ディジタルデータ、又はいずれか一方の経歴の最新のもののみが配憶される。例えば最新の 100個のコマンド又は最新の 2 時間内に発行されたコマンドのみが記憶される。この場合、配徳装置は「ファースト・イン・ファースト・アクト」記憶装置を具備する。

本発明の第3の観点に基づくと、第1の場所において、該第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像処理装置を監視する方法であって、提作者のコマンドおよびコマンドとして前記ディジタル画像処理装置により発生されたデータ、又は、第2の場所で発生されたデータの1又は複数を表わす信号を第1の場所に送出する

段階、および、第1の場所において前記送出され た信号を覧視する段階、を具備する。

この方法は、第1の場所において実時間でディ ジタル画像処理装置の動作を監視することを可能 にする。また2つの形式の診断情報を得ることが できる。第1に、第1の場所の技術者が操作者が 不正確な一連のコマンドを発行しているかどうか 決定することができ、第2に、違隔の第2の場所 の操作者と連絡をとって、技術者は、ディジタル 画像処理装置が特定のコマンドに不正確に応答し て画像処理装置に放降が存在するか否か決定でき る。それ故、正確な一連のコマンドが発行される ことを確認するには、技術者は操作者と連絡して、 ディジタル西像処理装置がそれらのコマンドに応 答して行っているのがいかなる動作であるかを評 価することができる。 連絡は音声により行われる か、又は、第1の場所から第2の場所に伝送され るメッセージおよび画像処理装置により表示され るメッセージによって行なわれる。

本発明の第4の観点に基づけば、第1の場所に

おいて、該第1の場所から離れた第2の場所に設けられたディジタル画像入力スキャナ装置でを監視する方法であって、前記入力スキャナ装置でそのピクセル内容が予め知られている画像の1行を走査させ、走査されたディジタルデータに関係すると関係、該走査されたディジタルデータに関係する。協権を第1の場所に送出する段階、および、前程を第1の場所に送出する段階、および、前記走力に情報を期待された情報を取りを監視する段階、を具備する。

知られた特性の行が、第2の場所の操作者により適合され得る標準の写真(vignette)又はグレースケールから入力スキャナに取り込れる。

好適には、この方法は更に、第2の場所において、前配走査されたディジタルデータを1又は複数のしまい値と比較する段階、および、第1の場所に、データ沈脱又は各しまい値から外れたことに関係する情報のみを送出する段階、を更に具備する。このことは特に、走査行内に多量のピクセルが関係している場合に、役立つ。例えば、A4

貝の単一の行が、2つの場所の間の走査されたディジタルデータを伝送するのに最高10分で必要な16,000ピクセルを具備し得る。好適な2つのしきい値と走査された行を比較することにより、しきい値により規定された梱を超えた走査データに関係した情報のみを送出することが可能である。このことは、提作者が検出している又は正しくすることを望む、誤りを示している。

便宜的には、知られた画像行が反復して走査され、前記走査されたピクセル内容におけるランダ ムな偏差が減少され得る。

場所間の連絡(通信)は、例えば、固定リンク 又は無線通信リンク等による任意の在来の手法に より達成され得る。しかしながら、公衆切換電話 網を用いて通信が行なわれる場合、両方の場所に おける装置に従来のモデム又は類似の装置を設け ることが、好適である。

(実施例)

本発明に基づく例示的装置および当該装置を動

(16)

作させる例示的方法が添付図面に関連づけて述べられる。添付図面について、第1図は各設置場所における装置を振略的に図解するプロック図であり、第2図は顧客の設置場所に設置された装置をより詳細に図解するプロック図であり、第3図は

(15)

照客に設置されるものは、原透明物を走改し、 透明物のカラーの内容に係るピクセルを規定する ディジタルデータを発生する、 従来の解析スキャナ1、および、ディジタルデータに応答し照射レーザービームによる記録媒体への露出 (照射)を 制御する、従来の露出 (照射) スキャナ2を具備 する。代表的なスキャナ1,2としては、

つの動作態操を図解するフロー図である。

 されている。 | 阿スキャナ 1 . 2 は相互に直接接続され、それぞれのバス | 1 . 12 (第 1 図においては 1 つのバスとして示されているもの) を介してディジタル画像データおよび制御データの伝送が行なわれる。

モデム 5 が従来の電話回線(通信リンク)6 に接続され、該電話回線が上記顧客設置物から離れて設けられている中央顧客サポートサイトにおけるモデム 7 と接続する。顧客サポートサイトに設けられるものは、モデム 7 に接続された中央処理装置 8、解析スキャナ 1 および割出スキャナ 2 に包含されているキイボードと類似するキイボード 2 の およびビデオモニタユニット(VDU)10 を有す

第2図は昭名側に設置されるものをより詳細に 図解する。解析スキャナ2が該スキャナの動作を 制御するためのキイボード13を行し、該キイボ - ドが中央プロセッサ(CPU)14 と一体化されてい る。解析スキャナはまた、システム制御CPU 16お

(17)

よび複数の付加的なCPU 17を有する解析制御装置 1 5 を有しており、この制御装置 1 5 がCPU 20と内 取するスキャンデータターミナル(SDT)19 にバス 1 8 を介して接続されている。SDT 19は、操作者が、解析スキャナ 1 により発生されたディジタルデータを磁気ディスク又はこれに類するものへの記録を制御することを可能にする。解析スキャナ 1 は電源 2 1 から電源の供給を受ける。

解析スキャナ1はまたピジュアル・ディスプレイ・ユニット(VDU)22 を有する。

第2図に関連して述べる限りにおける全ての構成要素は、取る場合においてはSDT 19が包含されない場合があるが、従来の解析スキャナにおいて見出されるものである。

露出スキャナ2はバス24により露出 (照射) スキャナ制御装置25に結合された露出制御キイボード23を具備する。露出スキャナ制御装置 25は、バス24に結合されパス11.12を介して解析スキャナ1との通信を制御するバスコントローラ26、およびデータ出力CPU 27を包含してい

(19)

(20)

着された解析キイボードバイバススイッチ35に接続されている。バイバススイッチ35は、(従来のシステムを模擬するため)キイボード13からの信号をバス36に沿って解析制御装置15に直接切換えること、又は開位置においてキイボード13からの信号を通信インターフェーのよう。を当時である。を明確をしていずれも同号が解析を断制御装置38に印加される。該制御装置38にいからの信号が解析を断制御装置38に印加される。該制御装置38は、CPU39、不揮発性RAM配置装置40、BEPRON41およびアナログロジック電源モニタ回路42を包含する。

SDT 19はパス 4 3 を介して S D T バイバススイッチ 4 4 に結合される。接スイッチ 4 4 は解析キイポードバイバススイッチ 3 5 と同様の機能を有しており、それ故、閉成又はバイパス状態においてSDT 19からの信号がバス 4 3 、スイッチ 4 4 およびバス 4 5 を介してVDU 22に直接印加され、一方、開状態においてSDT 19からの信号が通信インターフェース 4 6 に印加される。リアルタイム

٥.

この例示においては、解出スキャナ2は、原画像を裏わすハーフトーンドットを発生するので、電子式ドット発生装置(EDG)28 を包含している。该電子式ドット発生装置28はCPU 29を内服し、バス30を介してレーザービーム発生装置31に結合されている。露出スキャナ2は電源32から電源供給を受ける。

露出スキャナ2の構成部分として第2図に関連 づけて述べた全ての構成要素は従来の露出スキャ ナにおいて見出されるものである。

破級33の右側にある全ての構成要素が従来のスキャナ装置を規定していることに習意されたい。 ホシステムと従来のシステムとの変異は、破額 33の左側に詳細に関解した如く、入力スキャナ および出力スキャナにおいて診断解析を包含した ことにある。

それ故、解析制御装置15が直接解析キイボード13が接続されることに代えて、キイボード 13からの出力パス34が解析診断用基板3に装

(実時間)クロック発生器47が設けられCPU 39 を関御する。

CPU 39は、EEPRON 41 に記録されているプログラムおよび顧客サポートサイトから受信したインストラクションに応答して、後述する通信インターフェース37、46を介して供給されたデータについて種々の診断動作を行う。解析診断プリント回路基板3はコネクタ48を介して解析診断プリント回路基板に結合されている電源77から電源供給されている。

電源モニタ回路 4 2 は、バス 4 9 を介して解析 診断プリント回路基板 3 それ自体へ供給されてい る電源、およびバス 5 0 を介して解析制御装置 1 5 へ供給されている電源を監視する。CPU 39は 電源モニタ回路 4 2 からの出力に応答して電源の 状態を示す信号を発生する。

1対のバス51、52が解析診断プリント回路基板 3と解析制御装置 1 5 との間に設けられ、解析制 御装置 1 5 により発生されたデータがCPU 39によ り監視されることを可能にする。 解析診断制御装置38は双方向通信バス53を 介して露出診断装置54に結合される。露出診断 プリント回路搭板4に装着された抜診断装置54 は、ダイナミックRAM 55、アナログロジック電源 モニタ回路56および画像プロセッサ68を包含 する。露出診断プリント回路基板4はコネクタ 58を介して電源57から電源供給されている。

路出参断プリント回路基板 4 はまたバス 5 9 を介して露出制御用キイボード 2 3 に接続されてれる通信インターフェース回路 5 7 を包含しいれる通信インターフェースのの信号を辞出診断 5 6 0 を介してコネクタ 5 8 およりこれらの構成では、変更 5 4 に結合される電源を監視する。 電源でいる 6 0 を介してコネクタ 7 8 8 およらの構成を監視する。 電源である 6 は、ダイナミック R A M 配便を設置 5 8 に配憶される、又はバス 5 3 に沿って解析診断 7 6 6 6 6 6 6 6 6 7 7 7 7 8 9 8 6 6 6 6 6 6 6 7 7 7 7 8 9 8 6 6 6 6 6 6 7 7 7 7 8 9 8 6 6 7 8 9 8 6 6 7 8 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 6 7 8 9 8 8 6 7 8 9 8 8 6 7 8 9 8 9 8 8 6 7 8 9 8 9 8 9 8 8 8 8 9 8 8 8 9 8 8 8 9 8 9 8 8 9 8 8 8 9 8 9 8 8 9 8 8 9

舊出診断プリント回路基板4はまた、露出スキ

+ナ制御装置 2.5 と電子ドット発生装置 (EDC) 28 との間に挿入されている出力画像バスおよびインターフェースロジック回路 6.1 を包含する。この出力画像バスおよびインターフェースロジック回路 6.1 はスイッチとして機能し、閉成状態においてはバス 6.2 に沿って露出側御装置 2.5 からEDC 28にデークを直接通過させるが、開状態においては露出関御装置 2.5 からのデータを露出制御装置 3.4 へ通過させる。

従来の解析スキャナ」および露出スキャナ 2 に
基板 3 . 4 を
和入することは、オペレータコマン
ドおよび
西像を
製わすディジタルデータを含む内
部的に発生させた走遊信号を監視することを可能
にし、
記まれるならば、
粗話回線 6 に
に
に
って中央
のサイトへ上配展作者のコマンドおよび走遊信号
を伝送することを可能にする。

通常動作の間、スイッチ35.44,61の各々がそのパイパス状態にセットされ、データはスイッチを通して直接通過し診断プリント回路基板3,4 をパイパスする。しかしながらこれらのスイッチ

(23)

(24)

は、データが監視されそのデータの表現がそれぞれの記憶装置40.55に記憶されるように、配設されている。更に電源モニタ回路42.56からの信号がこれらの記憶装置に記憶され得る。

故障状態がスキャナに存在することを決定することについて述べると、操作者が遠隔のサイトとコンタクトし、遠隔のサイトに居る技術者がCPU 8と操作者側の装置の解析診断プリント回路基板3との間に直接接続が設定されるように調整する。それから技術者が種々の異なる動作を行ない何らかの起り得る故障を位置決めし解決する。これらの態様又は動作のいくつかの例が下記に述べられる。

モニタモード

このモードは2つの機能を有する、すなわち、

- a) 操作者のコマンドを追跡 (トラッキング) することであり、
- b) これらの操作者のコマンドに対するスキャナの応答をトラッキングすることである。
 - 4) 願客と音声の連絡により故障の初期調査

コマンドがリアルタイムで顧客サポートコン ソールにおいてくり返されるので、操作者が試 みる不法なシーケンスを挿入することが発見され得る。

誤りが見山されると、訂正メッセージがピジ

(26)

ュアル・ディスプレイ・ユニット 2 2 及びキイボード 1 3 に表示されるか、又は操作者に対するメッセージが音声により操作者側のモデムに復帰し、それを受けて問題に関するより明故な説明が顧客サポートコンソールにおける技術者によって与えられる。

n) スキャナが正確に設定され動作されるように設定されると、願客サポートコンソールにおける技術者が益断用プリント回路基板を介して技術者又は操作者によって特定されたスキャナの種々のハードウェアおよびソフトウェアのエレメントを調査し監視することができ、操作者によるコマンドに対する装置の正確な応答を確実化する。このことはCPU 39によってベス51、52又はバス62に沿ってデータをモデム5に通過させることにより実現される。

2. 遠隔 (リモート) 動作モード

このモードは顧客サポートコンソールにおける 技術者を顧客設置物におけるスキャナの制御を行 なわせるものである。 ボード 1 3を介して操作者が避常可能であるスキャナ又は写真用パラノータの検査および修正を、キイボード 9を用いて効果的に代替して、上紀パラメータの検査および修正が可能である。再びスイッチ 3 5 が開にされて解析制御装置 1 5 との直接接続が解除され、一方 CPU 39 がキイボード 9 からの制御信号を解析制御装置 1 5 に通過させる。
3. 上レースモード

このモードを用いると、技術者は、解析用キイ

このモードは、上述の如くスキャナが通常動作モードにある間、連続的に動作し、英数字に係る各コマンドおよび全ての関係する情報、およびそれらの個々のコマンドに関係する7つのセグメント表示ブロックを挑析する。コマンド及びごれと協働するデータがRAM配管装置40およびダイナミックRAM配管装置40おに配管され、任意の時間において維持されているコマンドの最後の数×、例えば×ー100 が存在する。スキャナに問題が起きたことを操作者が気付い

(28)

(27)

通信リンク 6 が形成された場合又は通信リンク が再び形成されるまで保存されている場合、利用 可能になるとすぐに、診断結果が通信リンク 6 を 介して顧客サポートコンソールに送出され得る。

5. 周期的保守 (メインテナンス) モード

顧客に対して随時、顧客サポートコンソールにおける技術者が顧客設置物の制御を行ない、例えば電源モニタ回路42,56によって監視されるようなスキャナ電圧、レーザー電圧、電子式較正チェック及びこれに類するもの等のスキャナの活性状態を示す信号のいくつかについての周期的な検査を行う。

6. 画像 (ピクチャー) 転送モード

このモードにおいて (第3図)、操作者が例えば解析スキャナ1のシリンダ (図示せず) 上のグ

レースケールの如き標準面像を準備する(ステップ 6 3)。それからスキャナがこのグレースケールの単一のラインを連続的に走査するように設置される(ステップ 6 4)。第1の走査ラインが西像プロセッサ 6 8 に配憶され NDU 10に表示するため 関密サポートコンソールに伝送からのディシースケールについての後の走査からのディシースケールについての後の走査からのディチ 6 1 を介して 5 4 に 印 加され、すから、アロセッサ 6 8 により 1 対のしきい 値、すな ラップ 65・66)。当該6を介して配性装置 4 0 の全内容をダウンロードすることができる。

それ放若し操作者が不法なコマンドを入力した場合又は誤ってコマンドを入力した場合、それが 検出できる。この方法において「トレースモード」 は操作者とスキャナとの間のインターフェースを 検査する。

このように断続的な誤り、特に操作者の問題の

(29)

原因であるような場合の誤りの原因が迅速に隔離できる。

4. 診断モード

このモードにおいて顧客サポートコンソールの技術者が「リモート動作モード」におけるように顧客のスキャナの朝御を行い、若し望まれるならば通信リンク6を介して1対のしきい値は、予め決定され、最初に配性された走変ラインに関係したものであり、スキャナによって発生されたディジタルデータが不良となることを示す範囲を規定するグレースケール又はピクチャーテストバターンは誤りと共に再構築され、顧客サポートコンソールにおけるVDU 10に表示される形態に変換され

る。 プログラム可能なしきい値を有する誤りのみを送出するこの方法は、多くの誤りが与えられていないグレースケールの再構築を可能にし、技術者が問題を解析するに最良の手段を決定することを可能にする顧客サポートコンソールにおいて「リアルタイム」で有効に動作することを可能にする。

(31)

い提作者がディジタル画像処理装置を不正確に動作させる場合に生じる問題に有用である。さらに、技術者が離れた第2の場所に移動する必要がない。その理由は第1の場所、すなわち中央の場所に技術者を監視することができるからである。更に、第1の場所に技術者を置くことにより、中央の場所から、且つ相互に広く離れて置かれている。 変別を監視する。というないである。中央の場所がある数多くの第2の場所におけるディジタル画像というない。

本発明の第3の観点によれば、第1の場所において実時間でディジタル画像処理装置の動作を監けまることが可能となる。また2つの形式の場所の技術者が操作者が不正確な一連のコマンド第2に新行しているかどうか決定することができとって、第2に新者は、ディジタル画像処理装置が特定のコマ在では、正確に応答して、それ故、正確な一連のコマをあって、たれ、

7. ソフトウェア 贝新モード

このモードにおいては、技術者はCPU 39に用いる新たなソフトウェアを顧客サポートコンソールからダウンロードし、新しい診断手順を観込むことを可能にする。代数的にはこのソフトウェアは 先ずBAN 40の一部にロードされ、それから EEPRON 41 に転送される。

(本発明の効果)

以上に述べたように本発明の第1の観点によれ、ば、第1の場所から種々の監視、および/又中央処理を制御することを可能にし、技術者が、中央の場所に原因に分離されたディジタル画像処理システムが提供される。また、第1の場所の技術者が集立の場所において行なわれた動作を監視できるがばかりでなく、ディジタル画像処理装置を直接制御することをも可能となる。

本発明の第2の観点によれば、比較的経験のな

(32)

ンドが発行されることを確認するには、技術者は 操作者と連絡して、ディジタル画像処理装置がそれらのコマンドに応答して行っているのがいかな る動作であるかを評価することができる。

本発明の第4の観点によれば、特に、走査行内に多量のピクセルが関係している場合に、役立つ。 好適な2つのしきい値と建査された行を比較する ことにより、しきい値により規定された幅を超え た走査データに関係した情報のみを送出すること が可能である。

4. 図面の簡単な説明

第1図は各設置場所における装置を概略的に図 解するブロック図、

第2図は順客の設置場所に設置された装置をより詳細に図解するプロック図、

第3図は1つの動作態様を図解するフロー図、 である。

(符号の説明)

- 1…解析スキャナ、
- 2 … 露出 (照射) スキャナ、

(34)

特開昭62-295563(10)

- 3 …解析診断用プリント回路差板、
- 4 … 露出 (照射) 診断用プリント回路基板、
- 5…モデム、
- 6…電話回線(通信リンク)、
- 1…モデム、
- B…中央処理装置(CPU)、
- 9…キイボード、
-] O…ビデオ・ディスプレイ・モニタユニット (V D U) 、
- ・ 13…解析用キイボード、 14…CPU、
 - 15…解析制御装置、
 - 16…システム制御CPU、
 - 17…複数の付加的なCPU、
 - 19…スキャン・データ・ターミナル (SDT)、
 - 20 ··· CPU、
- 2 1 … 電源、
- 22…ピジュアル・ディスプレイ・ユニット、
- 23…路出制御用キイボード、
- 25…赌出(照射)制御装置、
- 26…パスコントローラ、
- 2 7 ···データ出力CPU、

- 28…健子式ドット発生装置(RDG)、
- 29 ... C P U 、
- 3 1 … レーザービーム発生装置、
- 3 2 … 電源、
- 35…解析キイボードパイパススイッチ、
- 37…通信インターフェース回路、
- 3 8 -- 解析診断制御装置、 3 9 -- CPU、
- 40…不探発性RAM配位装置、
- 4 1 --- BBPROM.
- 42…アナログロジック電波モニタ回路、
- 44…SDTパイパススイッチ、
- 46…通信インターフェース、
- 4 7 …リアルタイムクロック発生器、
- 48…コネクタ、
- 5 3 … 双方向遺信バス、
- 5 4 …豬出 (照射) 制御診断装置、
- 5 5 …ダイナミックRAM記憶装置、
- 56…アナログロジック電源モニタ、
- 5 7 … 健源、

5 8 …コネクタ、

以下众白

(35)

(36)

- 61…出力画像パスおよびインターフェースロジック回路、
- 68…画像プロセッサ、 77…電源、
- 7 8 ··· 照射制御キイボード用通信インターフェース。

特許出願人

クロスフィールド エレクトロニクス リミティド

特許出願代理人

弁理士 西

 弁理士
 者
 木
 即

 弁理士
 西
 給
 和
 之

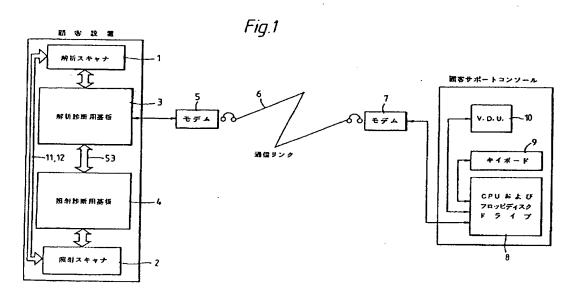
 弁理士
 石
 田
 敬
 執

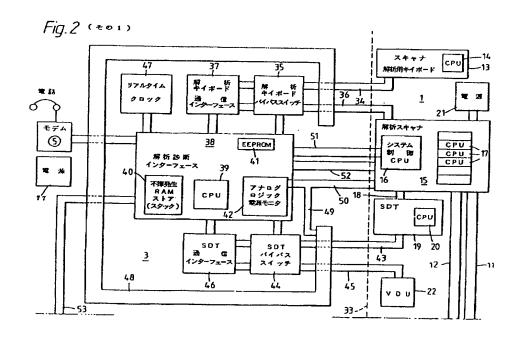
 弁理士
 佐
 粉
 集
 久

 介理士
 山
 口
 四
 之

(37)

図面の浄む(内容に変更なし)





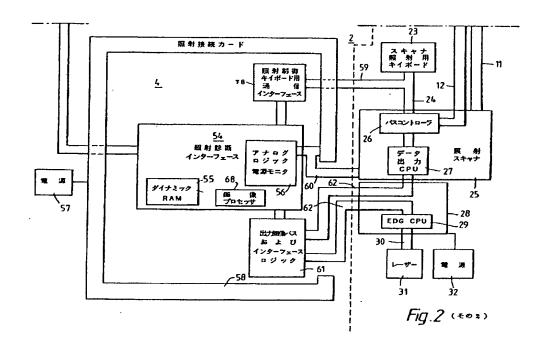
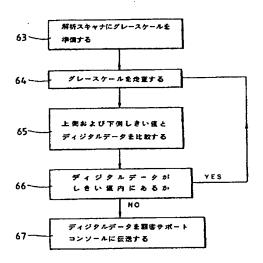


Fig. 3



第1頁の続き

70発 明 者 イグナチオ バツラコ イギリス国, ピーターバロ, ヤツクスレイ, ブロードウェ

イ, 53

イギリス国, レイトン バザード, ブルツクサイド ウオ 切発 明 者 エディ キン クウオ

ク チユ **ーク**, 5

手 統 補 正 書 (方式)

昭和62年7月7日

特許庁長官 小 川 邦 夫 設

1. 事件の表示

昭和62年特許關第83103号

2. 発明の名称

ディジタル画像処理装置を監視するディジタル 西像処理システム、およびディジタル画像処理 装置を監視する方法

3. 補正をする者

事件との関係 特許出願人 .

名称 クロスフィールド エレクトロニクス

4. 代理人

进帆彩-温 住所 〒105 東京都港区虎ノ門 丁目 8 番10号

62. 7. 7

(外5名)

5. 補正命令の日付

昭和62年6月30日(発送日)

6. 補正の対象

- (1) 顧客の「出脑人の代表者」の欄
- (3) 図
- 7. 補正の内容
- (1)(2) 別紙の通り
- (3) 図面の静む(内容に変更なし)
- 8. 菸附書類の目録

(1) 訂正顯書

1通

(2) 委任状及び訳文

各1通

(3) 净 彗 図 面

) 通

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載 【部門区分】第7部門第3区分 【発行日】平成6年(1994)8月19日

【公開番号】特開昭62-295563 【公開日】昭和62年(1987)12月22日 【年通号数】公開特許公報62-2956 【出願番号】特願昭62-83103 【国際特許分類第5版】

H04N 1/00 106 Z 7046-5C G06F 11/34 9290~58 15/62 8125-5L

手 跳 梯 正 春

平成6年3月2日

特許庁長官 廃 生

1. 事件の表示

2. 発明の名称

ディジタル画像処理装置を業現するディジタル画像処理システム、および ディジタル西律処理袋置を監視する方法

3. 補正をする者

事件との関係 特許出職人

名称 クロスフィールド エレクトロニクス リミティド

4.1代理人

住所 〒105 東京都港区成ノ門一丁目 8 番10号 鈴光虎ノ門ビル 肯和特許法律事務所 電話 3504-0721

氏名 弁理士 (1751)石 田 敬

5、補正の対象

明細書の「発明の詳細な説明」の機

明和者の「発明の詳細な説明」を次のとおり補正します。

(7) 明辞書簿 2 9 頁第 9 行目と第 1 0 行目の間に下記の文章を挿入し 『4. <u>診断モード</u>

このモードにおいて勤客サポートコンソールの技術者が「リモート動作モード」

におけるように顧客のスキャナの制御を行い、君も望まれるならば通信リンク 8

を介して1対のしきい値は、子め決定され、最初に記憶された走査ラインに関係 したものであり、スキャナによって免生されたディジタルデータが不良となるこ とを示す範囲を規定するグレースケール又はピクチャーテストパターンは誤りと 共に再構築され、面客サポートコンソールにおけるYDD 10に表示される形態に変 換される。プログラム可能なしきい値を有する繰りのみを送出するこの方法は、 多くの誤りが与えられていないグレースケールの再構成を可能にし、技術者が悶 羅を解決するに最良の手段を決定することを可能にする職をサポートコンソール において「リアルタイム」で有効に動作することを可能にする。』

(イ) 明報書第31頁第3行目から同頁第20行目

「このモードにおいて……有効に動作することを可能にする。」を削除しま